

ARQ1

CORTO 1

89% (8/9)

- ☐ 1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (<https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560>) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas).

PORT

- ☒ 2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA
- ☐ (A) FLASH
 - ☐ (B) PROM
 - ☒ (C) EPROM
 - ☐ (D) ROM
 - ☐ (E) RAM
- ☒ 3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo?
- ☐ (A) True
 - ☒ (B) False
- ☒ 4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO?
- ☐ (A) A
 - ☒ (B) B
 - ☐ (C) C
 - ☐ (D) D
 - ☐ (E) E
- ☒ 5. ¿Que partes no componen un servo motor?
- ☐ (A) Circuito integrado
 - ☒ (B) Motor Stepper
 - ☐ (C) Motor DC
 - ☐ (D) Sistema mecánico
 - ☒ (E) Driver

- ✓ 6. ¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar?
- ☐ A True
- ☒ B False
- ✗ 7. ¿Con que registros leo el estado de los pines?
- ☐ A PINX
- ☒ B PORTX
- ☐ C DDRX
- ☐ D Todas las anteriores :v
- ✓ 8. ¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ?
- ☐ A True
- ☒ B False
- ✓ 9. Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número 6
- ✓ 10. (EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas
rene
- ⊘ 11. (EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen?
solicitud

